

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION
EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la Propriété
Intellectuelle
Bureau international



(43) Date de la publication internationale
15 septembre 2005 (15.09.2005)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2005/084894 A1

(51) Classification internationale des brevets⁷ : B25J 3/04,
1/08

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/FR2005/050128

(22) Date de dépôt international :
25 février 2005 (25.02.2005)

(25) Langue de dépôt : français

(26) Langue de publication : français

(30) Données relatives à la priorité :
0450358 26 février 2004 (26.02.2004) FR

(71) Déposants (pour tous les États désignés sauf US) : COM-
MISSARIAT A L'ENERGIE ATOMIQUE [FR/FR];

31-33, rue de la Fédération, F-75752 PARIS 15ème
(FR). COMPAGNIE GENERALE DES MATIERES
NUCLEAIRES [FR/FR]; 2, rue Paul Dautier, F-78140
VELIZY-VILLACOUBLAY (FR).

(72) Inventeurs; et

(75) Inventeurs/Déposants (pour US seulement) : GARREC,
Philippe [FR/FR]; 3, Résidence Les Fonds-Fanette,
F-91190 GIF SUR YVETTE (FR). PIOLAIN, Gérard
[FR/FR]; 9, rue du Général de Gaulle, F-50130
OCTEVILLE (FR).

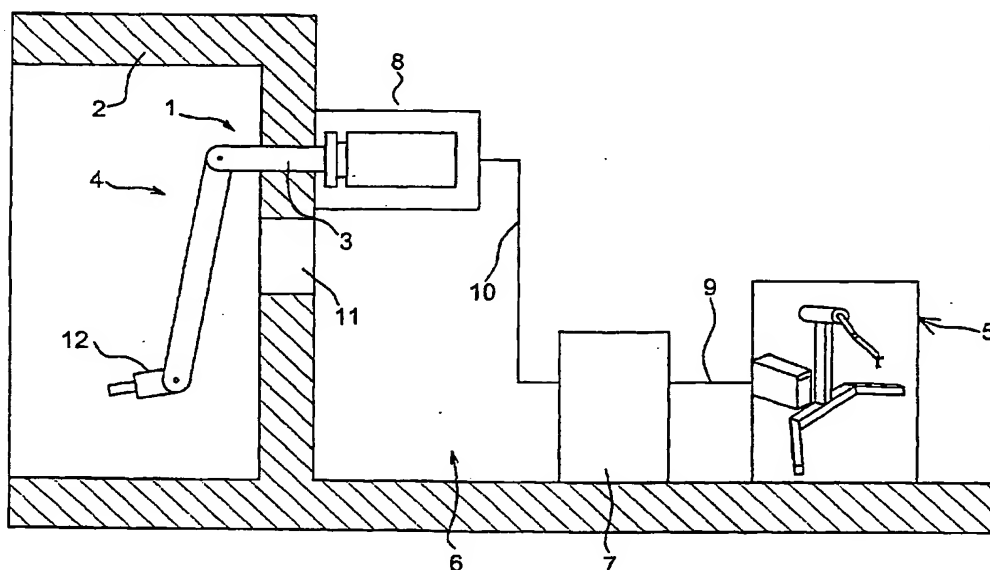
(74) Mandataire : LEHU, Jean; Brevatome, 3, rue du Docteur
Lancereaux, F-75008 PARIS (FR).

(81) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de
protection nationale disponible) : AE, AG, AL, AM, AT,
AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO,
CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB,

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: TWO-PART TELEMANIPULATION ARM

(54) Titre : BRAS DE TELEMANIPULATION EN DEUX PARTIES.



(57) Abstract: The inventive telemanipulation arm comprises a master arm (5) and a slave arm (1) which are mechanically separated from each other and linked by means of an interface system (6) consisting of a control unit (7) and a mechanical unit (8) for driving the slave arm. According to said invention, the mechanical unit (8) comprises a stationary motor and a transmission for turning the tubular segment of the traverse (3) of the slave arm by at least one complete revolution for increasing workload.

[Suite sur la page suivante]

WO 2005/084894 A1



GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Publiée :

— avec rapport de recherche internationale

(84) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection régionale disponible) : ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasien (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI,

En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

(57) Abrégé : Un bras de télémanipulation comprend un bras maître (5) séparé mécaniquement du bras esclave (1), la liaison étant rétablie par un système d'interface (6) comprenant une portion de pilotage (7) et une portion mécanique (8) d'entraînement du bras esclave. Conformément à l'invention, la portion mécanique (8) comprend un moteur stationnaire et une transmission apte à faire tourner un segment tubulaire de traversée (3) du bras esclave d'au moins un tour complet pour accroître le volume de travail.